

取扱説明書

VC II –C1/C6 Type DeviceNet

型式

NCR-CD*1/ NCR-CD*6

はじめに

このたびは、AC サーボコントローラ＜VC II シリーズ＞をご採用戴き、誠に有り難うございます。

【本書について】

本書は、オープンフィールドネットワーク DeviceNet（デバイスネット）に対応した VC II シリーズについて説明します。

オープンフィールドネットワーク DeviceNet は、以後、「DeviceNet」と称します。

オープンフィールドネットワーク DeviceNet に対応した VC II シリーズ装置は、以後、「本装置」と称します。

DeviceNet 対応 VC II シリーズ装置は、標準 VC II シリーズに DeviceNet オプションを装着した装置です。

DeviceNet に関する内容以外は、【その他のマニュアル】を参照してください。

DeviceNet でマスタ装置と接続する場合、そのマスタ装置の説明書もご覧ください。

【本書の構成】

本書は、第 1 章～第 3 章で構成されています。

第 1 章：概要

本装置の特長について説明します。

DeviceNet と接続する場合のシステム構成について説明します。

本装置のシステム構成について説明します。

第 2 章：DeviceNet インターフェース

DeviceNet に関するコネクタ、LED、スイッチを説明します。

DeviceNet で制御する上での入出力を説明します。

第 3 章：付録

次の内容について説明します。

- ・ デバイスプロファイル
- ・ ノードアドレス設定表
- ・ DeviceNet 関連アラーム／ワーニング一覧
- ・ DeviceNet 関連パラメーター一覧
- ・ DeviceNet 関連自己診断
- ・ 外形寸法
- ・ 各装置の入出力制御信号 一覧

【その他のマニュアル】

本装置に関する本書以外の関連取扱説明書は以下の通りです。

①機種別取扱説明書

（仕様、据え付け、配線、信号、運転モード、保守、自己診断、強制寸動、異常説明、システム構成、LCD 部表示／操作、パラメータ、間接データ、コマンド説明）

②データ編取扱説明書（DeviceNet で扱う装置内のデータ説明）

③コマンド編取扱説明書（コマンド詳細説明）

【保証期間について】

製品の保証期間は、工場出荷後 1 年です。

但し、次の理由による事故や異常につきましては、保証の対象となりませんのでご注意ください。

- ① お客様にて行われた改造に起因するもの。
- ② 本書指定以外の使用方法に起因するもの。
- ③ 自然災害等に起因するもの。
- ④ 弊社にて承認していない他社製品との接続に起因するもの。

また、保証範囲は本装置の修理に限るものとします。納入品の故障により誘発される損害、お客様側での機会損失、二次損害、事故補償につきましては、補償の対象外とさせていただきます。
保証期間に関わらず、故障または異常が発見された場合は、弊社担当営業へご連絡ください。

注意

- 弊社製品は一般工業向け汎用製品として設計、製造されたもので人命にかかわるような状況下での使用される機器あるいはシステムに用いられることを目的として設計、製造されたものではありません。
従いまして、それ以外に使用される場合は、弊社は一切の責任を負わないものとします。
(例：原子力、航空宇宙用、医療用、乗用移動体等の機器又は、システムなどの人命や財産に多大な影響が予想される用途)
- 規定以上の外来ノイズ、モータの故障により重大な事故又は損失が予想される設備へ取り付けの場合は、バックアップやフェールセーフ機能を系統的に設置してください。
- 硫黄や硫化性ガスが発生する環境下で使用する場合は、チップ抵抗の腐食による断裂や接点の接触不良等が発生する恐れがあります。

ご注文の装置がお手元に届きましたら、まず装置の外観、付属品の有無を確認して下さい。

万一、開梱時に装置外観に異常が認められたり、指定以外の付属品の混入や員数の過不足があった場合には、そのままご使用にはならず弊社担当営業へご連絡下さい。

※ 本書の改訂権利は、いかなる場合にも CKD 日機電装㈱が保有し、予告なく変更する場合があります。
CKD 日機電装㈱からの情報は、正確かつ信頼できるものではありませんが、特別に保証したものを除いては、その使用に対しての責任は負いかねます。

安全上のご注意

据え付け、配線、運転、保守点検、異常診断と対策等の前に必ず本取扱説明書とその他の関連取扱説明書類を全て熟読し、正しくご使用下さい。

機器の知識、安全上の情報、そして注意事項の全てについて習熟してからご使用下さい。

本取扱説明書では、安全上の注意事項のランクを『危険』、『注意』として区分してあります。

又、取り扱い上、「してはならないこと」、「しなくてはならないこと」を『禁止』、『強制』として区分してあります。



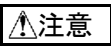
危険

：取り扱いを誤った場合に危険な状況が起こり得て、人が死亡または重傷を受ける可能性が想定される場合。



注意

：取り扱いを誤った場合に危険な状況が起こり得て、人が中程度の傷害や軽傷を受ける可能性及び、物的損害の発生が想定される場合。

尚、記載した事項でも状況によっては重大な結果に結びつく可能性があります。何れも重要な内容を記載してありますので必ずお守り下さい。



禁止

：してはならないこと。
本注意事項を無視した場合、装置が正常に動作しません。



強制

：しなくてはならないこと。
本注意事項を無視した場合、装置が正常に動作しません。

【使用上のご注意】

危 険

☆ 感電及び、けがの恐れがありますので次の事を必ず守って下さい。

- 本装置内部や端子台には絶対に手を触れないで下さい。
『感電の恐れがあります』
- 本装置及びモータのアース端子またはアース線は必ず接地して下さい。
アース線は本書指定のもの或いはそれより太いものを使用し、D種接地以上として下さい。
『感電の恐れがあります』
- 移動、配線、保守、点検は、電源を遮断して直流主回路間（装置内部 DC バス）に残留電圧が無いことをテスタで確認するか、或いは電源遮断後 3 分以上経過してから実施して下さい。
尚、制御電源分離型としてご使用の場合は、主電源を遮断後に制御電源も必ず遮断して下さい。
『感電の恐れがあります』
- ケーブルは、傷つけたり、無理な力を加えたり、重い物を載せたり、挟み込んだりしない様にして下さい。
『感電の恐れがあります』
- 運転中、モータの動作部分には絶対に手を触れないで下さい。
『けがの恐れがあります』

注 意

- モータと本装置は指定された組み合わせでご使用下さい。
『火災・故障発生 of 恐れがあります』
- 水のかかる場所、腐食性・引火性ガスの雰囲気、可燃物の傍では絶対に使用しないで下さい。
『火災・故障発生 of 恐れがあります』
- モータと本装置及び周辺機器は、温度が高くなりますので手を触れないで下さい。
『やけどの恐れがあります』
- 通電中及び電源遮断後しばらくの間は、本装置の放熱器やモータ、回生ユニット等が高温になっている場合がありますので、手を触れないで下さい。
『やけどの恐れがあります』

禁 止

- 本装置の耐圧試験およびメカテストは絶対行わないで下さい。
『故障発生 of 恐れがあります』

【荷物の受取と点検】

注 意

- お手元に届きました製品がご注文の内容と異なっていたり、内容物に過不足があった場合は、そのままご使用にならず、弊社担当営業へご連絡下さい。
『感電、けが、破損、火災・故障発生 of 恐れがあります』
- お手元に届きました製品の梱包が破損していた場合は、開梱なさらずにその旨を弊社担当営業へご連絡下さい。
『感電、けが、破損、火災・故障発生 of 恐れがあります』

【保管】

禁 止

- 雨や水滴のかかる場所、有毒なガスや液体のある場所では保管しないで下さい。
『故障発生の恐れがあります』

強 制

- 直射日光が当たらない場所や、本書指定の温湿度範囲内にて保管して下さい。
『故障発生の恐れがあります』
- ご購入後の保管期間が3年以上経過した場合は、必ず弊社担当営業へご連絡下さい。
『故障発生の恐れがあります』

【運搬】

注 意

- 運搬時は、ケーブルやモータの軸を持たないで下さい。
『けが、故障発生の恐れがあります』

強 制

- 製品の過積載は荷崩れの原因となりますので指示に従って下さい。
『けが、故障発生の恐れがあります』

【据え付け】

注 意

- 上に乗ったり、重い物を載せたりしないで下さい。
『けが、故障発生の恐れがあります』
- 吸排気口を塞いだり、異物が入らないようにして下さい。
『火災発生の恐れがあります』
- 指定された取り付け方向を必ず守って下さい。
『火災・故障発生の恐れがあります』
- 本装置と制御盤の内壁やその他の機器との配置間隙は、機種別取扱説明書に記載の指定の寸法を確保して下さい。
『火災・故障発生の恐れがあります』
- 強い衝撃を与えないで下さい。
『機器損傷の恐れがあります』
- 出力または本体重量に見合った、適切な取り付けを行って下さい。
『機器損傷の恐れがあります』
- 金属などの不燃物に取り付けて下さい。
『火災発生の恐れがあります』

【配線】

注 意

- 配線は正しく確実に行ってください。
『モータの暴走・焼損，けが，火災発生の恐れがあります』
- ノイズによる影響を防止する為、本書及び機種別編取扱説明書に記載の指定の長さ及び対策（シールド，ツイスト処理等）が施されたケーブルをご使用下さい。
又、本装置の制御入出力信号線は、他の電源線及び動力線とは別系統の配線として下さい。
『モータの暴走，けが，機械損傷の恐れがあります』
- 感電防止、ノイズによる影響を防止する為、接地（アース）は必ず行って下さい。
『モータの暴走，感電，けが，機械損傷の恐れがあります』

【操作・運転】

注 意

- モータは内蔵のサーモスタットを用いた非常停止回路等を設けて保護して下さい。
又、サーモスタットが無いタイプのモータは、別途保護機能を付加して下さい。
『けが，火災発生の恐れがあります』
- 電源仕様が正常である事を確認して下さい。
『けが，火災発生，機械損傷の恐れがあります』
- 試運転はモータを固定し、機械系と切り離れた状態で動作確認後、機械に取り付けて下さい。
『けが，機械損傷の恐れがあります』
- 極端な調整変更は動作が不安定になりますので、不用意に行わないで下さい。
『けが，機械損傷の恐れがあります』
- アラーム発生時は、リセットした後に必ず原因を取り除いた上で再始動して下さい。
『けが，機械損傷の恐れがあります』
- 瞬停復電後、突然再始動する可能性がありますので機械に近寄らないで下さい。
（再始動しても人に対する安全性を確保する様、機械の設計を行って下さい。）
『けがの恐れがあります』

禁 止

- モータ軸を回転または振動させた状態での電源投入は行わないで下さい。
『モータの暴走，けが，機械損傷の恐れがあります』
- ブレーキ内蔵モータのブレーキは機械の位置保持用です。 制動および機械の安全を確保する為の停止装置としては、ご使用にならないで下さい。
『けが，機械損傷の恐れがあります』

強 制

- 即時に運転を停止し、電源を遮断できる様、外部に非常停止回路を設けて下さい。
『けが，機械損傷の恐れがあります』

禁 止

- 分解修理を弊社又は、弊社の指定以外では行わないで下さい。
『故障の原因となります』

目次

第1章 概要.....	1-1
1-1 特長.....	1-2
1-2 型式.....	1-2
1-3 システム構成	1-3
1-3-1 DeviceNet システム構成	1-3
1-3-2 装置システム構成.....	1-4
第2章 DeviceNet インターフェース.....	2-1
2-1 DeviceNet 制御部インターフェース	2-2
2-2 配線.....	2-3
2-3 I/O データフォーマット	2-4
2-3-1 入出力信号	2-4
2-3-2 常時リフレッシュデータ読み出し／書き込み.....	2-4
2-3-3 書き込み要求データ書き込み /読み出し要求データ読み込み	2-5
第3章 付録.....	3-1
3-1 デバイスプロファイル	3-2
3-2 ノードアドレス設定表	3-7
3-3 DeviceNet 関連アラーム／ワーニング一覧.....	3-8
3-4 DeviceNet 関連パラメーター一覧.....	3-9
3-5 DeviceNet 関連自己診断	3-11
3-6 外形寸法.....	3-12
3-7 VCⅡ－C1 入出力制御信号一覧	3-17
3-8 VCⅡ－C6 入出力制御信号一覧	3-22
3-9 EDSファイル.....	3-28

第1章 概要

1-1 特長.....	1-2
1-2 型式.....	1-2
1-3 システム構成	1-3
1-3-1 DeviceNet システム構成	1-3
1-3-2 装置システム構成.....	1-4

1-1 特長

オープンフィールドネットワーク DeviceNet に対応した VCⅡ シリーズ装置（以後、「本装置」と称す）は、オープンフィールドネットワーク DeviceNet に準拠している為、DeviceNet に対応した他社製装置とネットワーク接続が可能です。

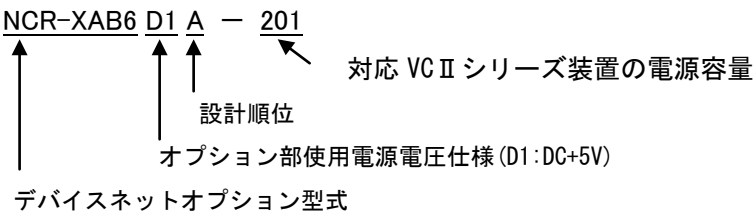
本ネットワーク接続で、本装置はスレーブ装置となり、マスタ装置（シーケンス制御装置等）から本装置に対しリモート I/O 制御が可能となります。

リモート I/O 制御では、マスタ装置が本装置に対して以下の制御が可能です

- ① 本装置の殆どの入出力信号制御が可能。
DeviceNet での制御 可／不可は、3-7～3-8 の項目 3) DeviceNet 入出力制御信号可／不可一覧を参照してください
- ② 本装置へ常時リフレッシュしたデータの書き込み 6 点（マスタ装置 → 本装置）。
通常、データ保持しない間接データへの書き込みに割り当てます。
- ③ 本装置から常時リフレッシュしたデータの読み出し 6 点（マスタ装置 ← 本装置）。
通常、速度／現在位置／偏差等の読み出しに割り当てます。
- ④ 本装置へ書き込み要求時だけのデータの書き込み 1 点（マスタ装置 → 本装置）。
または、本装置へ読み出し要求時だけのデータの読み込み 1 点（マスタ装置 ← 本装置）。通常、データ保持する間接データまたはパラメータデータへの書き込みに利用。または、多データ読み出しに利用します。
尚、本書き込み／読み出しは、ハンドシェークを行います。

1-2 型式

DeviceNet 対応 VCⅡ シリーズ装置は、標準 VCⅡ シリーズに DeviceNet オプションを装着した装置です。DeviceNet オプションの型式は、以下の通りです。



	VCⅡ シリーズ 型式	コード	DeviceNet オプション型式	外形寸法
100V 入力 汎用装置	NCR-CD**A1A-051	253-7951	NCR-XAB6D1A-201/401	第 3 章 参照
	NCR-CD**A1A-101	253-7951	NCR-XAB6D1A-201/401	
	NCR-CD**A1A-201	253-7951	NCR-XAB6D1A-201/401	
200V 入力 汎用装置	NCR-CD**A2A-101	253-7951	NCR-XAB6D1A-201/401	第 3 章 参照
	NCR-CD**A2A-201	253-7951	NCR-XAB6D1A-201/401	
	NCR-CD**A2A-401	253-7951	NCR-XAB6D1A-201/401	
	NCR-CD**A2A-801	253-7941	NCR-XAB6D1A-801	
	NCR-CD**A2A-152 (122)	253-8093	NCR-XAB6D1B-152/222	
	NCR-CD**A2A-222	253-8093	NCR-XAB6D1B-152/222	
	NCR-CD**A2A-402	253-8101	NCR-XAB6D1A-302/402	
	NCR-CD**A2A-752 (552)	253-9511	NCR-XAB6D1A-153	
	NCR-CD**A2A-113 (752)	253-9511	NCR-XAB6D1A-153	
	NCR-CD**A2A-153 (113)	253-9511	NCR-XAB6D1A-153	
	NCR-CD**A2A-203 (153)	254-4630	NCR-XAB6D1A-203	
	NCR-CD**A2B-303 (223)	253-9511	NCR-XAB6D1A-153	
	NCR-CD**A2B-353 (303)	253-9511	NCR-XAB6D1A-153	
	NCR-CD**A2B-373 (373)	253-9511	NCR-XAB6D1A-153	
				変更なし

	VC II シリーズ 型式	コード	DeviceNet オプション型式	外形寸法
400V 入力 汎用装置	NCR-CD**A3A-262	253-9461	NCR-XAB6D1A-262	第 3 章 参照 変更なし
	NCR-CD**A3A-402	253-9471	NCR-XAB6D1A-402	
	NCR-CD**A3A-752 (552)	253-9511	NCR-XAB6D1A-153	
	NCR-CD**A3A-113 (752)	253-9511	NCR-XAB6D1A-153	
	NCR-CD**A3A-153 (113)	253-9511	NCR-XAB6D1A-153	
	NCR-CD**A3A-203 (153)	254-4630	NCR-XAB6D1A-203	
	NCR-CD**A3B-373 (303)	253-9511	NCR-XAB6D1A-153	
	NCR-CD**A3B-553 (373)	253-9511	NCR-XAB6D1A-153	

	VC II シリーズ 型式	コード	DeviceNet オプション型式	外形寸法
200V 入力 電源回生 装置	NCR-SD**A2A-113 (752)	253-9501	NCR-XAB6D1A-153	変更なし
	NCR-SD**A2A-153 (113)	253-9501	NCR-XAB6D1A-153	
	NCR-SD**A2A-203 (153)	253-9501	NCR-XAB6D1A-153	

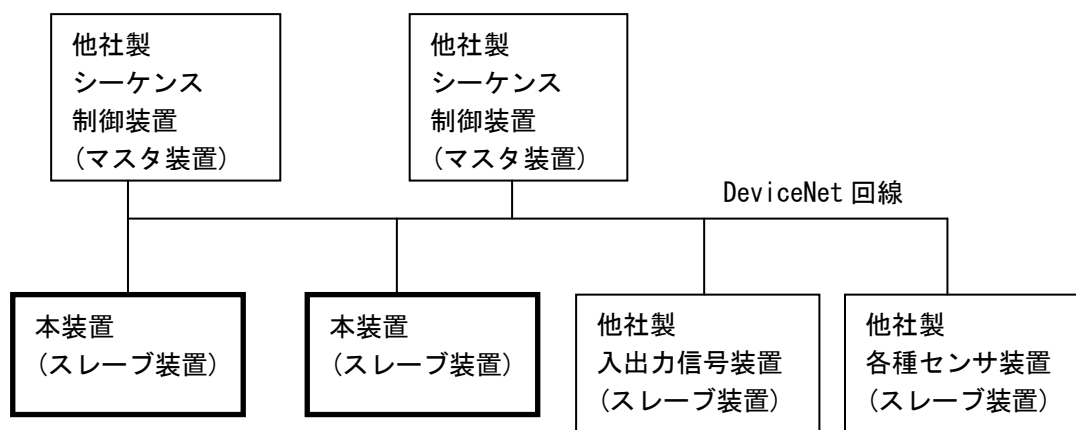
※ () は IM モータ対応製品の型式です。

※ NCR-XAB6D1A-153/NCR-XAB6D1A-203 を使用する場合は、外形寸法は変わりません。

1-3 システム構成

1-3-1 DeviceNet システム構成

DeviceNet 接続によるシステム構成は、以下の通りです。

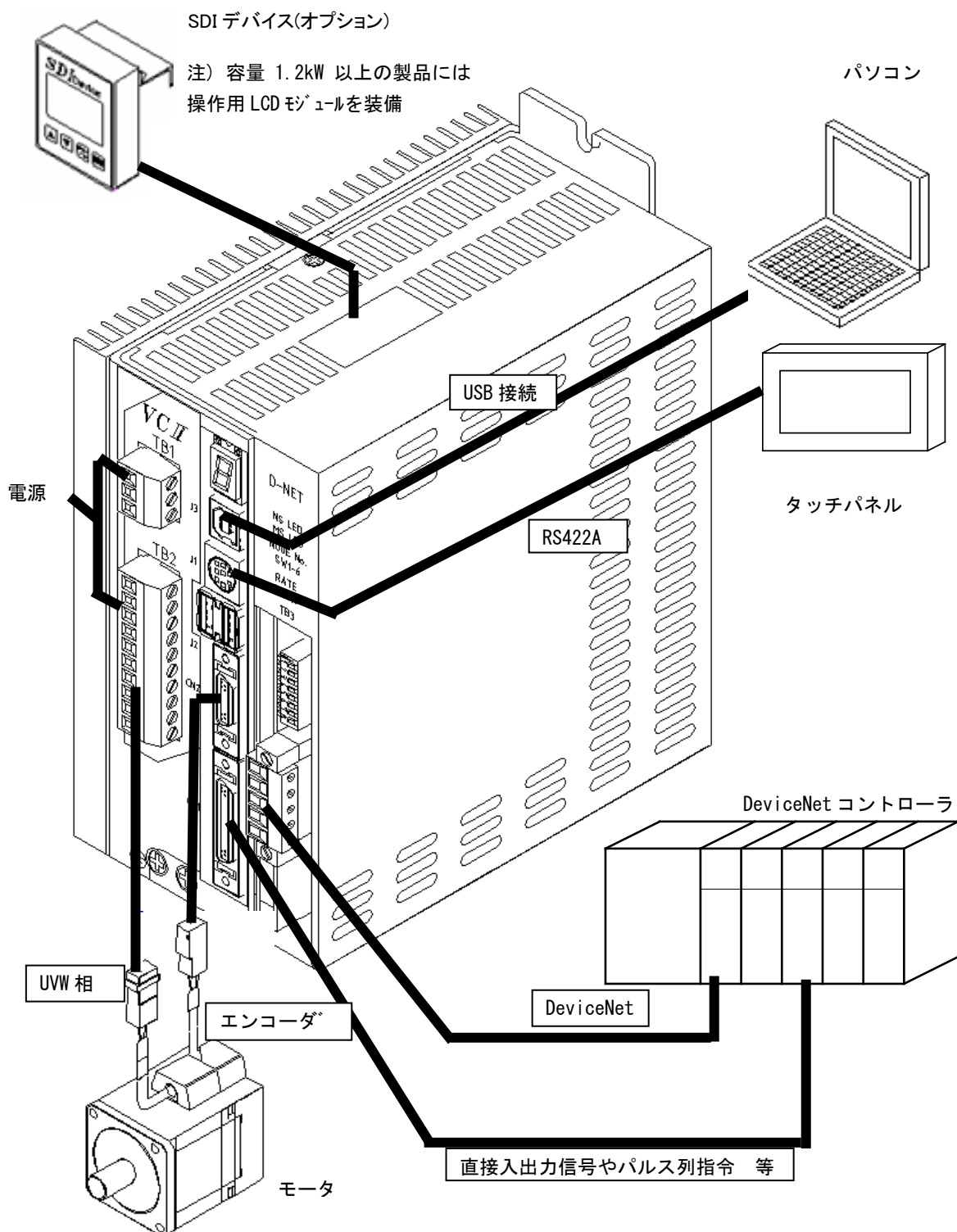


マスタ装置とは、DeviceNet 回線上でデータ収集とデータ分配を行う装置です。

スレーブ装置とは、DeviceNet 回線上でマスタ装置のデータ収集とデータ分配の相手となる装置です。

1-3-2 装置システム構成

本装置の周辺システム構成は、以下の通りです。

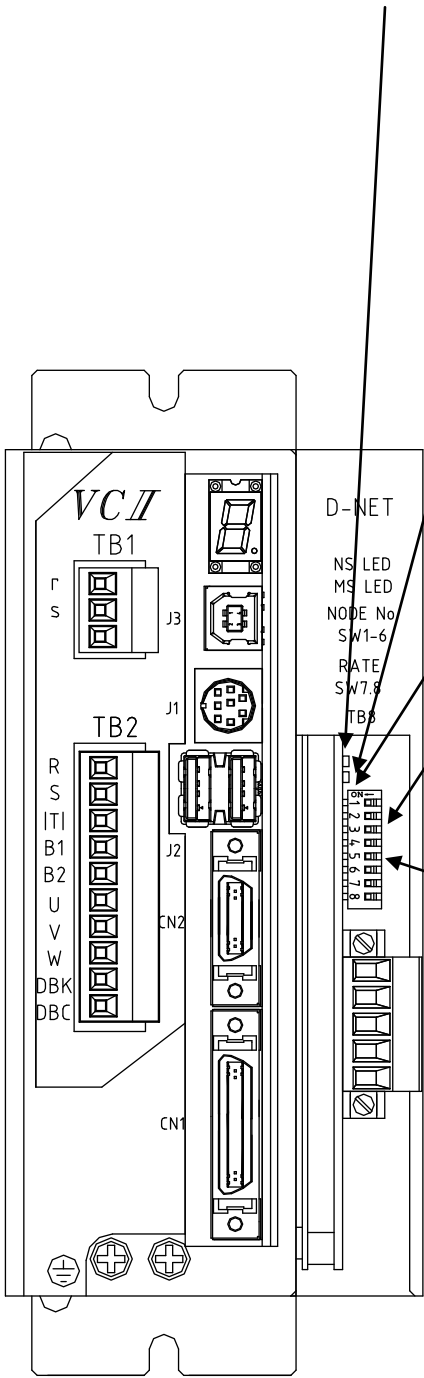


第2章 DeviceNet インターフェース

2-1 DeviceNet 制御部インターフェース	2-2
2-2 配線.....	2-3
2-3 I/O データフォーマット	2-4
2-3-1 入出力信号	2-4
2-3-2 常時リフレッシュデータ読み出し／書き込み.....	2-4
2-3-3 書き込み要求データ書き込み /読み出し要求データ読み込み	2-5

2-1 DeviceNet 制御部インターフェース

DeviceNet 制御部インターフェース



NS LED : DeviceNet 回線状態表示

- 消 灯 : 回線電源 OFF 中
- 緑点滅 : コネクション確立待ち
- 緑点灯 : 通信中
- 赤点滅 : 電源異常、接続タイムアウト
- 赤点灯 : 回線の異常

MS LED : DeviceNet 制御ユニット状態表示

- 消 灯 : 電源 OFF 中 / リセット中
- 緑点滅 : 初期化処理中
- 緑点灯 : 正常動作
- 赤点滅 : ボーレート設定ミス、本装置との接続異常
- 赤点灯 : ハードウェア異常

DSW2 (1~6) ノードアドレス設定 (詳細設定は付録を参照)

SW 番号						設定内容 () 内は ON 時の値
1	2	3	4	5	6	
NA0 (1)	NA1 (2)	NA2 (4)	NA3 (8)	NA4 (16)	NA5 (32)	
OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ノードアドレス 0
ON	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF	ノードアドレス 1
						OFF : 0、ON : 1 とし た 2 進数でノードア ドレス指定する。
OFF	ON	ON	ON	ON	ON	ノードアドレス 62
ON	ON	ON	ON	ON	ON	ノードアドレス 63

DSW2 (7, 8) ボーレート設定

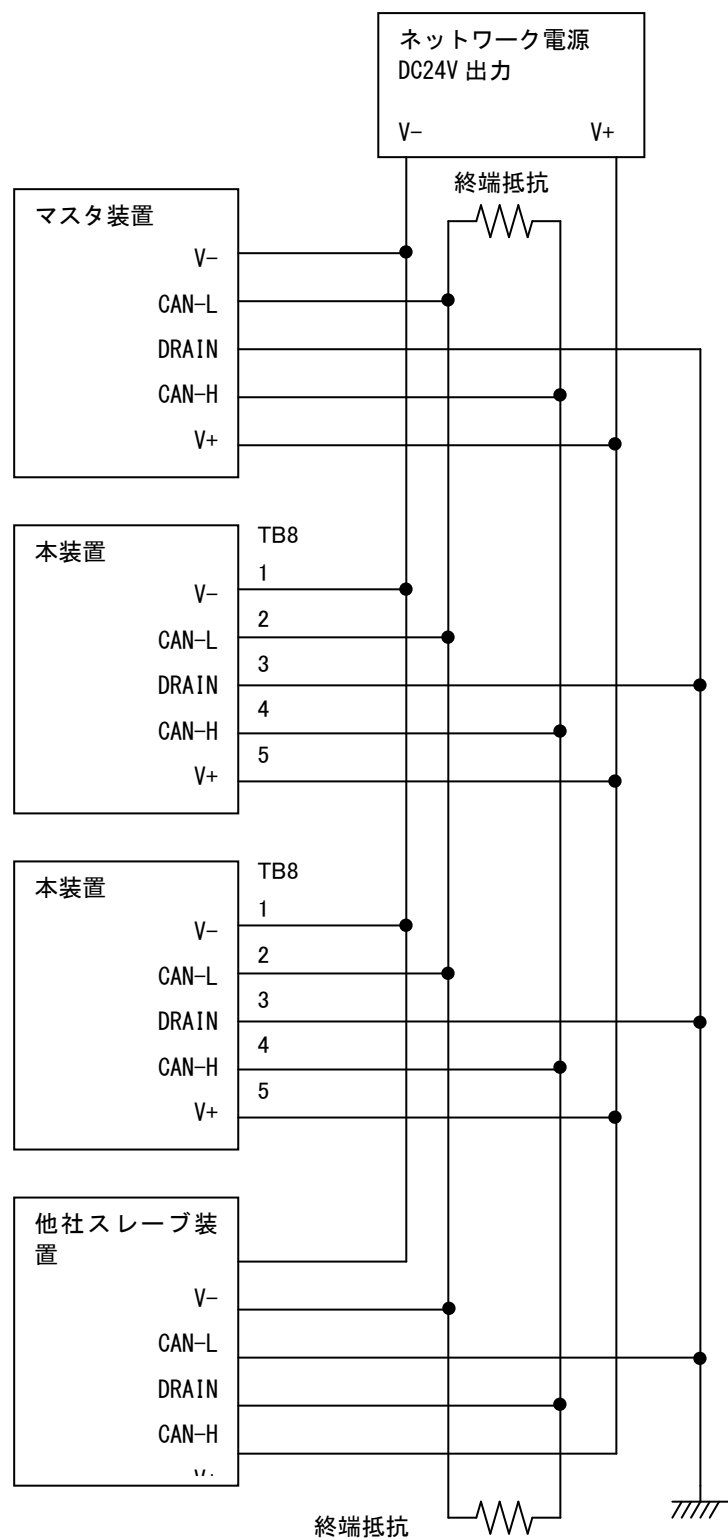
SW 番号		通信速度
7	8	
DR0	DR1	
OFF	OFF	125kbps
ON	OFF	250kbps
OFF	ON	500kbps
ON	ON	設定エラー

TB8 : DeviceNet 回線用コネクタ

番号	信号記号	信号名称
1	V-	DeviceNet - 電源
2	CAN-L	DeviceNet L 信号
3	DRAIN	ドレイン
4	CAN-H	DeviceNet H 信号
5	V+	DeviceNet + 電源

2-2 配線

DeviceNet 回線の接続は以下の通りです。



終端抵抗、ネットワーク電源、電線は、DeviceNet 仕様に準拠した製品をお使いください。
DeviceNet 仕様に準拠した製品は、マスタ装置メーカーからの購入を推奨します。

2-3 I/O データフォーマット

付録「3-7 VCⅡ-C1 入出力制御信号一覧」または「3-8 VCⅡ-C6 入出力制御信号一覧」を参照してください。

2-3-1 入出力信号

使用インターフェース

[3-7 (1) ① 入力表] バイト 0～7：入力信号

[3-7 (1) ② 出力表] バイト 0～7：出力信号

- ① I/O データフォーマットの入出力信号仕様は、標準 VCⅡ シリーズ装置のリモート入出力信号に準拠します。
尚、本入出力信号は、マスタ装置からみた入出力となります。
本書以外の VCⅡ シリーズ装置説明書では、入出力信号が本装置からみた入出力となっている為、入出力の関係が本書以外の VCⅡ シリーズ装置説明書では逆になります。
- ② リモート入出力信号は、常に有効です。
尚、リモート入出力信号と外部入力信号は、本装置内部で OR（論理和）で制御します。
外部入力信号を無効にする場合は、パラメータ P735 と P736 で設定します。

2-3-2 常時リフレッシュデータ読み出し／書き込み

使用インターフェース

[3-7 (1) ① 入力表] バイト 16～39：常時リフレッシュデータ読み出し

[3-7 (1) ② 出力表] バイト 16～39：常時リフレッシュデータ書き込み

- ① 本装置とマスタ間で常時データ書き込みとデータ読み出しをします。
本装置への書き込み先データと本装置からの読み出し元データは、パラメータ P530～P531 及び P720～P729 で指定します。
- ② パラメータ P530～P531 及び P720～P729 で指定するデータ番号は、データ編取扱説明書に従った R デバイスまたは D デバイスを指定します。
 - ・D デバイスのデータ番号を設定する場合、5 桁目を「0」、4～1 桁目を D デバイスの番号を設定します。
 - ・R デバイスのデータ番号を設定する場合、5 桁目を「1」、4～1 桁目を R デバイスの番号を設定します。

例) D9302（絶対現在位置）の指定の場合、データ番号として「09302」を設定。

例) R3716（間接データ 58）の指定の場合、データ番号として「13716」を設定。
- ③ パラメータ P530～P531 及び P720～P723 に「21000」以上を設定する事により、それ以降の常時リフレッシュ書き込みデータを I/O データフォーマット出力エリアから削除します。
これにより、マスタ装置側のデバイスネット用リモート占有エリアを減らす事ができます。
- ④ パラメータ P724～P729 に「21000」以上を設定する事により、それ以降の常時リフレッシュ読み込みデータを I/O データフォーマット入力エリアから削除します。
これにより、マスタ装置側のデバイスネット用リモート占有エリアを減らす事ができます。

2-3-3 書き込み要求データ書き込み ／読み出し要求データ読み込み

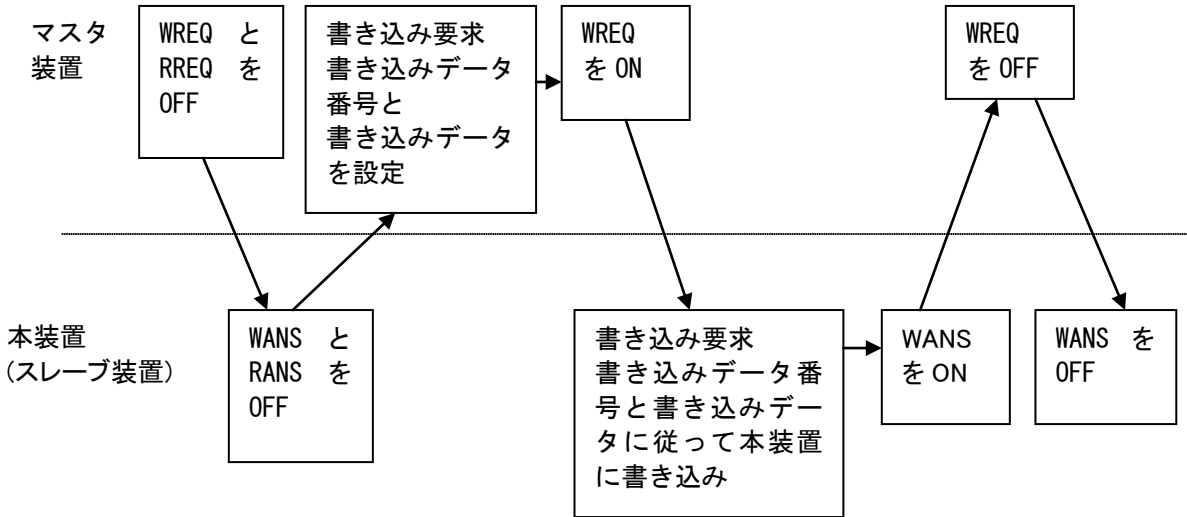
使用インターフェース

- [3-7 (1) ① 入力表] バイト 8～15 : 書き込み要求データ書き込み／読み出しデータ読み込み
 [3-7 (1) ② 出力表] バイト 8～15 : 書き込み要求データ書き込み／読み出しデータ読み込み

- ① 本装置とマスタ間でデータ書き込み要求時またはデータ読み出し要求時だけデータ書き込みまたはデータ読み出しをします。
- ② 書き込み要求時の書き込みデータ番号または読み出し要求時の読み出しデータ番号で指定するデータ番号は、データ編取扱説明書に従った R デバイスまたは D デバイスを指定します。
 - ・D デバイスのデータ番号を設定する場合、5 桁目を「0」、4～1 桁目を D デバイスの番号を設定します。
 - ・R デバイスのデータ番号を設定する場合、5 桁目を「1」、4～1 桁目を R デバイスの番号を設定します。

例) D9302 (絶対現在位置) の指定の場合、データ番号として以下の通り 16 進数で設定。
 「09302」(10 進数) → 「2436H」(16 進数)

例) R3716 (間接データ 58) の指定の場合、データ番号として以下の通り 16 進数で設定。
 「13716」(10 進数) → 「3594H」(16 進数)
- ③ 書き込み要求データ書き込みは、以下のハンドシェークでデータ書き込みを行います。



書き込みデータ番号は、常時リフレッシュデータ書き込み／読み出しのデータ番号と同様に設定します。

第3章 付録

3-1 デバイスプロファイル	3-2
3-2 ノードアドレス設定表	3-7
3-3 DeviceNet 関連アラーム／ワーニング一覧	3-8
3-4 DeviceNet 関連パラメーター一覧	3-9
3-5 DeviceNet 関連自己診断	3-11
3-6 外形寸法	3-12
3-7 VCⅡ－C1 入出力制御信号一覧	3-17
3-8 VCⅡ－C6 入出力制御信号一覧	3-22
3-9 EDSファイル	3-28

3-1 デバイスプロフィール

一般データ	適合 DeviceNet 仕様	Volume 1-Release 2.0 Volume 2-Release 2.0	
	ベンダ ID	584	CKD NIKKI DECSO Co., Ltd
	デバイスタイプ	00	Generic Device (スレーブ)
	製品カタログ No		
	製品レビジョン	1.0	
フィジカル コンFORMANCE データ	ネットワーク消費電流	55mA	
	コネクタタイプ	オープン・プラグ	
	物理層の絶縁の有無	あり	
	サポート LED	Module Network	
	MAC ID の設定	ディップスイッチ	
	デフォルト MAC ID	0	
	伝送ボーレートの設定	ディップスイッチ	
	サポート伝送ボーレート	125k ビット/s、250k ビット/s、500k ビット/s	
通信データ	ブレデファインドマスタ/スレーブコネクションセット	グループ 2 オンリーサーバ	
	ダイナミックコネクションのサポート (UCMM)	なし	
	エクシプリシットメッセージのフラグメンテーションサポート	あり	

● Identity オブジェクト (0×01)

オブジェクト クラス	アトリビュート	未サポート
	サービス	未サポート

オブジェクト インスタンス	アトリビュート	ID 内容	Get	Set	値
		1 Vendor	○	×	584
		2 Product type	○	×	00
		3 Product code	○	×	1
		4 RevisI/On	○	×	1.1
		5 Status(bits supported)	○	×	bit0,bit10
		6 Serial number	○	×	ユニット ごと
		7 Product name	○	×	ZEB-600
		8 State	×	×	
	サービス	DeviceNet サービス	パラメータオプション		
		05H Reset	なし		
		0EH Get_Attribute_Single	なし		

● メッセージルータオブジェクト (0×02)

オブジェクトクラ ス	アトリビュート	未サポート
	サービス	未サポート
オブジェクトイン スタンス	アトリビュート	未サポート
	サービス	未サポート
ベンダ固有仕様の 追加		なし

● DeviceNet オブジェクト (0×03)

オブジェクト クラス	アトリビュート	ID 内容	Get	Set	値
		1 RevisI/On	○	×	02H
	サービス	DeviceNet サービス	パラメータオプション		
		0EH Get_Attribute_Single	なし		

オブジェクト インスタンス	アトリビュート	ID 内容	Get	Set	値
		1 MAC ID	○	×	
		2 Baud rate	○	×	
		3 B0I	○	×	00H
		4 Bus-off counter	○	×	
		5 AllocatI/On informatI/On	○	×	
		6 MAC ID switch changed	×	×	
		7 Baud rate switch changed	×	×	
		8 MAC ID switch value	×	×	
		9 Baud rate switch value	×	×	
	サービス	DeviceNet サービス	パラメータオプション		
		0EH Get_Attribute_Single	なし		
		4BH Allocate Master/Slave_ ConnectI/On_Set	なし		
		4CH Release_Master/Slave_ ConnectI/On_Set	なし		

付録

● ConnectI/On オブジェクト (0×05)

オブジェクト クラス	アトリビュート	未サポート
	サービス	未サポート
	最大可能アクティブコネクション数	1

オブジェクト インスタンス 1	セクション	情報	最大インスタンス数		
	インスタンスタイプ	Explicit Message	1		
	プロダクショントリガ	Cyclic			
	トランスポートタイプ	Server			
	トランスポートクラス	3			
	アトリビュート	ID 内容	Get	Set	値
		1 State	○	×	
		2 Instance type	○	×	00H
		3 Transport class trigger	○	×	83H
		4 Produced connectI/On ID	○	×	
		5 Consumed connectI/On ID	○	×	
		6 Initial comm. Characteristics	○	×	21H
		7 Produced connectI/On size	○	×	FEH
		8 Consumed connectI/On size	○	×	FEH
		9 Expected packet rate	○	○	
		12 Watchdogtime-out actI/On	○	○	One of 01, 03
		13 ProducedconnectI/On path length	○	×	00
		14 ProducedconnectI/On path	○	×	
		15 ConsumedconnectI/On path length	○	×	00
		16 ConsumedconnectI/On path	○	×	
		17 ProductI/On inhibit time	○	×	
	サービス	DeviceNet サービス	パラメータオプション		
		05H Reset	なし		
		0EH Get_Attribute_Single	なし		
		10H Set_Attribute_Single	なし		

オブジェクト インスタンス 2	セクション	情報	最大インスタンス数		
	インスタンスタイプ	Polled I/O	1		
	プロダクショントリガ	Cyclic			
	トランスポートタイプ	Server			
	トランスポートクラス	2			
	アトリビュート	ID 内容	Get	Set	値
		1 State	○	×	
		2 Instance type	○	×	01H
		3 Transport class trigger	○	×	82H
		4 Produced connectI/On ID	○	×	
		5 Consumed connectI/On ID	○	×	
		6 Initial comm. Characteristics	○	×	01H
		7 Produced connectI/On size	○	×	28H
		8 Consumed connectI/On size	○	×	28H
		9 Expected packet rate	○	○	
		12 Watchdog time-out actI/On	○	×	00
		13 Produced connectI/On path length	○	×	06
		14 Produced connectI/On path	○	×	20_04_24_01_30_03
		15 Consumed connectI/On path length	○	×	06
		16 Consumed connectI/On path	○	×	20_04_24_01_30_03
		17 ProductI/On inhibit time	○	×	00
	サービス	DeviceNet サービス	パラメータオプション		
		05H Reset	なし		
		0EH Get_Attribute_Single	なし		
		10H Set_Attribute_Single	なし		

付録

オブジェクト インスタンス 3	セクション	情報	最大インスタンス数		
	インスタンスタイプ	Bit strobed I/O	1		
	プロダクショントリガ	Cyclic			
	トランスポートタイプ	Server			
	トランスポートクラス	2			
	アトリビュート	ID 内容	Get	Set	値
		1 State	○	×	
		2 Instance type	○	×	01H
		3 Transport class trigger	○	×	82H
		4 Produced connectI/On ID	○	×	
		5 Consumed connectI/On ID	○	×	
		6 Initial comm. Characteristics	○	×	02H
		7 Produced connectI/On size	○	×	08H
		8 Consumed connectI/On size	○	×	08H
		9 Expected packet rate	○	○	
		12 Watchdog time-out actI/On	○	×	00
		13 Produced connectI/On path length	○	×	06
		14 Produced connectI/On path	○	×	20_04_24_01_30_03
		15 Consumed connectI/On path length	○	×	00
		16 Consumed connectI/On path	○	×	データ無
		17 ProductI/On inhibit time	○	×	00
	サービス	DeviceNet サービス	パラメータオプション		
		05H Reset	なし		
		0EH Get_Attribute_Single	なし		
		10H Set_Attribute_Single	なし		

3-2 ノードアドレス設定表

D S W 2						ノード アドレス	D S W 2						ノード アドレス
1	2	3	4	5	6		1	2	3	4	5	6	
NA0 (1)	NA1 (2)	NA2 (4)	NA3 (8)	NA4 (16)	NA5 (32)		NA0 (1)	NA1 (2)	NA2 (4)	NA3 (8)	NA4 (16)	NA5 (32)	
0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0	1	32
1	0	0	0	0	0	1	1	0	0	0	0	1	33
0	1	0	0	0	0	2	0	1	0	0	0	1	34
1	1	0	0	0	0	3	1	1	0	0	0	1	35
0	0	1	0	0	0	4	0	0	1	0	0	1	36
1	0	1	0	0	0	5	1	0	1	0	0	1	37
0	1	1	0	0	0	6	0	1	1	0	0	1	38
1	1	1	0	0	0	7	1	1	1	0	0	1	39
0	0	0	1	0	0	8	0	0	0	1	0	1	40
1	0	0	1	0	0	9	1	0	0	1	0	1	41
0	1	0	1	0	0	10	0	1	0	1	0	1	42
1	1	0	1	0	0	11	1	1	0	1	0	1	43
0	0	1	1	0	0	12	0	0	1	1	0	1	44
1	0	1	1	0	0	13	1	0	1	1	0	1	45
0	1	1	1	0	0	14	0	1	1	1	0	1	46
1	1	1	1	0	0	15	1	1	1	1	0	1	47
0	0	0	0	1	0	16	0	0	0	0	1	1	48
1	0	0	0	1	0	17	1	0	0	0	1	1	49
0	1	0	0	1	0	18	0	1	0	0	1	1	50
1	1	0	0	1	0	19	1	1	0	0	1	1	51
0	0	1	0	1	0	20	0	0	1	0	1	1	52
1	0	1	0	1	0	21	1	0	1	0	1	1	53
0	1	1	0	1	0	22	0	1	1	0	1	1	54
1	1	1	0	1	0	23	1	1	1	0	1	1	55
0	0	0	1	1	0	24	0	0	0	1	1	1	56
1	0	0	1	1	0	25	1	0	0	1	1	1	57
0	1	0	1	1	0	26	0	1	0	1	1	1	58
1	1	0	1	1	0	27	1	1	0	1	1	1	59
0	0	1	1	1	0	28	0	0	1	1	1	1	60
1	0	1	1	1	0	29	1	0	1	1	1	1	61
0	1	1	1	1	0	30	0	1	1	1	1	1	62
1	1	1	1	1	0	31	1	1	1	1	1	1	63

0:OFF 1:ON

3-3 DeviceNet 関連アラーム／ワーニング一覧

名 称 表 示	内 容	発生時動作 出力信号状態	解除方法
DeviceNet IC 不良 ALM. ☐ NET ☐ IC ☐ ER 7 セグ表示 : 「9-1」 アラームコード : 113	DeviceNet の通信を制御する I C 部品が不良になった。	モータ トルクフリー アラーム ON ワーニング OFF サーボレディ OFF ブレーキ解除 OFF	弊社、サービスで修理。
DeviceNet 通信異常 ALM. ☐ NET ☐ ERR 7 セグ表示 : 「9-2」 アラームコード : 114	DeviceNet 通信が出来ない。以下の異常を検出。 ① DIPSW2 の設定異常。 ② ノードアドレスを他ノードと重複設定。 ③ ノイズ等による回線の乱れ。 ④ 回線上のボーレートと違うボーレートのノードがある。	モータ トルクフリー アラーム ON ワーニング OFF サーボレディ OFF ブレーキ解除 OFF	検出している異常を解除後、電源再投入。
DeviceNet 通信断 ALM. ☐ NET ☐ OFF 7 セグ表示 : 「9-3」 アラームコード : 111	DeviceNet の通信が切れた。以下の異常を検出。 ① マスタ装置からの受信ができず、タイムアウトが発生。	モータ 急停止。 停止後、トルクフリー アラーム ON ワーニング OFF サーボレディ OFF ブレーキ解除 OFF	① 電源再投入 ② リセット信号入力
DeviceNet 通信待ち警告 WNG. ☐ NET ☐ NORDY 7 セグ表示 : 「9-4」 ワーニングコード : 112	DeviceNet の通信が開始されていない。以下の内容を検出。 ① DeviceNet のマスタ装置が DeviceNet 通信を行っていない。 ② 設定したボーレートが回線上のボーレートと違う場合、本状態を保持します。	現状動作続行。 アラーム OFF ワーニング ON サーボレディ ON ブレーキ解除 ON	検出している警告を解除する。

3-4 DeviceNet 関連パラメータ一覧

パラメータ番号	パラメータ名称	初期値	DeviceNet による機能
P530	リモート書き込みデータ 5	21000	DeviceNet の I/O データフォーマットの常時リフレッシュ書き込みデータ 5 に設定したデータを本装置に書き込む場合の本装置の書き込み先データ番号を指定します。 初期値では、常時リフレッシュ書き込みデータ 5 に設定したデータは無効です。
P531	リモート書き込みデータ 6	21000	DeviceNet の I/O データフォーマットの常時リフレッシュ書き込みデータ 6 に設定したデータを本装置に書き込む場合の本装置の書き込み先データ番号を指定します。 初期値では、常時リフレッシュ書き込みデータ 6 に設定したデータは無効です。
P720	リモート書き込みデータ 1	13700	DeviceNet の I/O データフォーマットの常時リフレッシュ書き込みデータ 1 に設定したデータを本装置に書き込む場合の本装置の書き込み先データ番号を指定します。 初期値では、常時リフレッシュ書き込みデータ 1 に設定したデータを本装置の間接データ 50 に書き込みます。
P721	リモート書き込みデータ 2	13702	DeviceNet の I/O データフォーマットの常時リフレッシュ書き込みデータ 2 に設定したデータを本装置に書き込む場合の本装置の書き込み先データ番号を指定します。 初期値では、常時リフレッシュ書き込みデータ 2 に設定したデータを本装置の間接データ 51 に書き込みます。
P722	リモート書き込みデータ 3	13704	DeviceNet の I/O データフォーマットの常時リフレッシュ書き込みデータ 3 に設定したデータを本装置に書き込む場合の本装置の書き込み先データ番号を指定します。 初期値では、常時リフレッシュ書き込みデータ 3 に設定したデータを本装置の間接データ 52 に書き込みます。
P723 ※1	リモート書き込みデータ 4	13706	DeviceNet の I/O データフォーマットの常時リフレッシュ書き込みデータ 4 に設定したデータを本装置に書き込む場合の本装置の書き込み先データ番号を指定します。 初期値では、常時リフレッシュ書き込みデータ 4 に設定したデータを本装置の間接データ 53 に書き込みます。
P530～P531 及び P720～P723 共通内容 ① 各パラメータで「21000」以上を設定した場合、そのパラメータに対応した常時リフレッシュ書き込みデータ以降の書き込み機能が無効になると同時に I/O データフォーマット出力の本バイト以降の割付を無くします。 「21000」以上の設定は、本装置の電源再投入で反映します。 ② データ番号は、通信プロトコル編「第 6 章 データエリア」を参照して以下に従います。 ・ D デバイスのデータ番号を指定する場合、5 桁目を「0」、4～1 桁目を D デバイス番号とした数値。 ・ R デバイスのデータ番号を指定する場合、5 桁目を「1」、4～1 桁目を R デバイス番号とした数値。 ③ 「10000 (R0000) ～13699 (R3699)」のエリアは、EEPROM への書き込みエリアとなり、書き込み回数制限 (※2) があります。(書き込み回数は 10000 回です。) 本エリアへ書き込みをする設定にはしないで下さい。			

※1：VCⅡ-C6 では、常時リフレッシュ書き込みデータ 4 エリアは、1 X 68 (自由曲線運動及び基準位置復帰動作時の動作パターン選択) となります。

※2：書き込み回数制限を超えるような用途に使用される場合は、「14000 (R4000) ～17699 (R7699)」の RAM 領域をご使用ください。詳細は、各機種の「データ編 取扱説明書」を参照してください。

付録

パラメータ番号	パラメータ名称	初期値	DeviceNet による機能
P724	リモート読み込みデータ 1	13708	DeviceNet の I/O データフォーマットの常時リフレッシュ読み出しデータ 1 に本装置のデータを読み出す場合の本装置の読み出し元データ番号を指定します。 初期値では、常時リフレッシュ読み出しデータ 1 に本装置の間接データ 54 を読み出します。
P725	リモート読み込みデータ 2	13710	DeviceNet の I/O データフォーマットの常時リフレッシュ読み出しデータ 2 に本装置のデータを読み出す場合の本装置の読み出し元データ番号を指定します。 初期値では、常時リフレッシュ読み出しデータ 2 に本装置の間接データ 55 を読み出します。
P726	リモート読み込みデータ 3	13712	DeviceNet の I/O データフォーマットの常時リフレッシュ読み出しデータ 3 に本装置のデータを読み出す場合の本装置の読み出し元データ番号を指定します。 初期値では、常時リフレッシュ読み出しデータ 3 に本装置の間接データ 56 を読み出します。
P727	リモート読み込みデータ 4	13714	DeviceNet の I/O データフォーマットの常時リフレッシュ読み出しデータ 4 に本装置のデータを読み出す場合の本装置の読み出し元データ番号を指定します。 初期値では、常時リフレッシュ読み出しデータ 4 に本装置の間接データ 57 を読み出します。
P728	リモート読み込みデータ 5	09302	DeviceNet の I/O データフォーマットの常時リフレッシュ読み出しデータ 5 に本装置のデータを読み出す場合の本装置の読み出し元データ番号を指定します。 初期値では、常時リフレッシュ読み出しデータ 5 に本装置の絶対現在位置を読み出します。
P729	リモート読み込みデータ 6	09100	DeviceNet の I/O データフォーマットの常時リフレッシュ読み出しデータ 6 に本装置のデータを読み出す場合の本装置の読み出し元データ番号を指定します。 初期値では、常時リフレッシュ読み出しデータ 6 に本装置のモータ回転速度を読み出します。
P724～P729 共通内容 ① 各パラメータで「21000」以上を設定した場合、そのパラメータに対応した常時リフレッシュ読み出しデータ以降の読み出し機能を無効とすると同時に I/O データフォーマット入力の本バイト以降の割付を無くします。 「21000」以上の設定は、本装置の電源再投入で反映します。 ② データ番号は、通信プロトコル編「第 6 章 データエリア」を参照して以下に従います。 ・D デバイスのデータ番号を指定する場合、5 桁目を「0」、4～1 桁目を D デバイス番号とした数値。 ・R デバイスのデータ番号を指定する場合、5 桁目を「1」、4～1 桁目を R デバイス番号とした数値。			

3-5 DeviceNet 関連自己診断

診断 No.	実行時の LCD 表示	診 断 内 容																																				
拡張入力信号チェック 1		DeviceNet オプション装着時、DeviceNet 制御部インターフェースにある DSW2 のスイッチ状態を表示します。 表示は OFF を 0、ON を 1 とした 2 進数を 10 進数に変換して表示します。 例) <table border="1"><thead><tr><th colspan="8">DSW2(0:OFF,1:ON)</th><th>表示値 (10 進数)</th></tr></thead><tbody><tr><td>8</td><td>7</td><td>6</td><td>5</td><td>4</td><td>3</td><td>2</td><td>1</td><td></td></tr><tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>7</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>255</td></tr></tbody></table>	DSW2(0:OFF,1:ON)								表示値 (10 進数)	8	7	6	5	4	3	2	1		0	0	0	0	0	1	1	1	7	1	1	1	1	1	1	1	1	255
DSW2(0:OFF,1:ON)								表示値 (10 進数)																														
8	7	6	5	4	3	2	1																															
0	0	0	0	0	1	1	1	7																														
1	1	1	1	1	1	1	1	255																														
DG01 [__EXT. IN1]	D G 0 1 <table border="1"><tr><td></td><td></td><td></td><td></td></tr></table> ■ ■ ■																																					

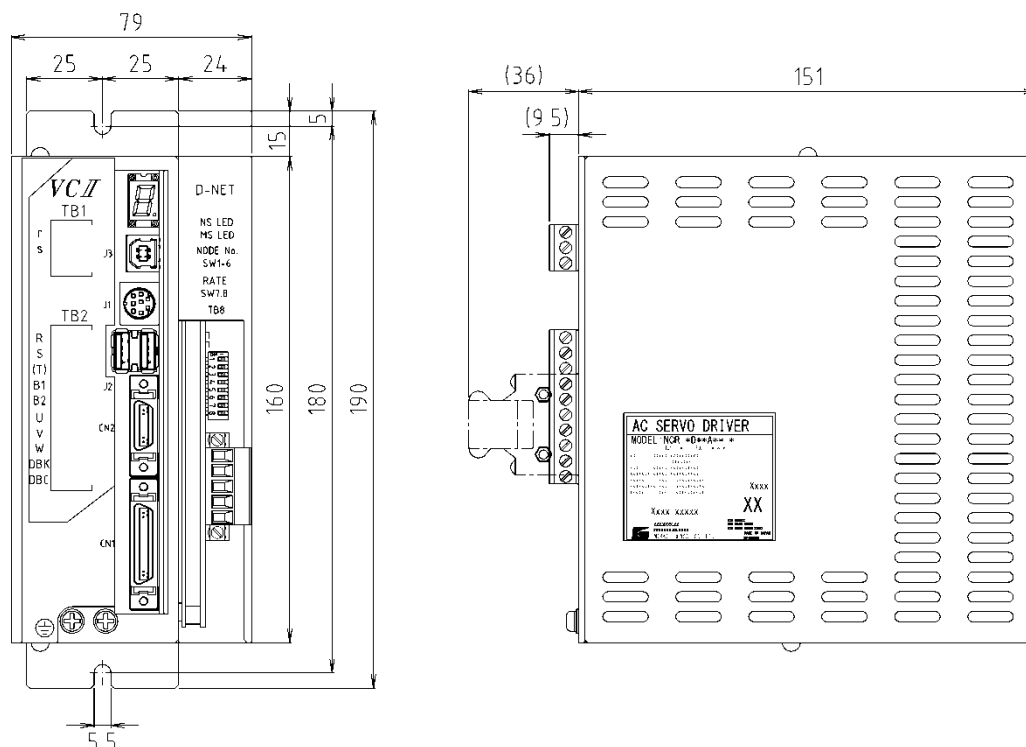
3-6 外形寸法

NCR-CD**A1A-051 DeviceNet オプション付き

NCR-CD**A1A-101 DeviceNet オプション付き

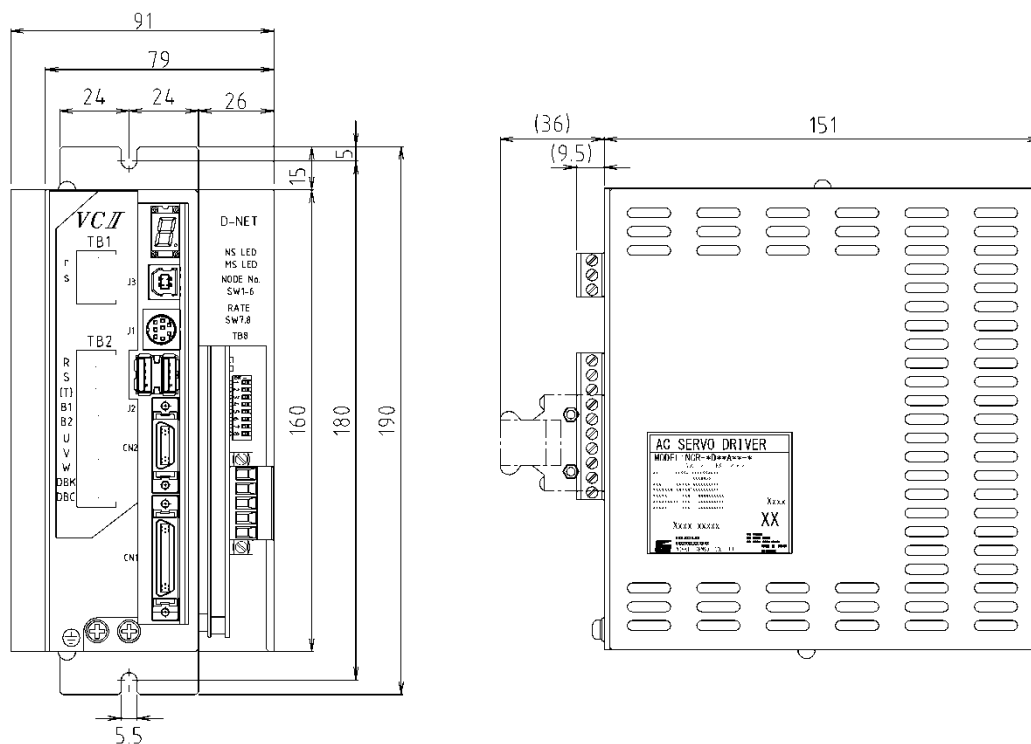
NCR-CD**A2A-101 DeviceNet オプション付き

NCR-CD**A2A-201 DeviceNet オプション付き

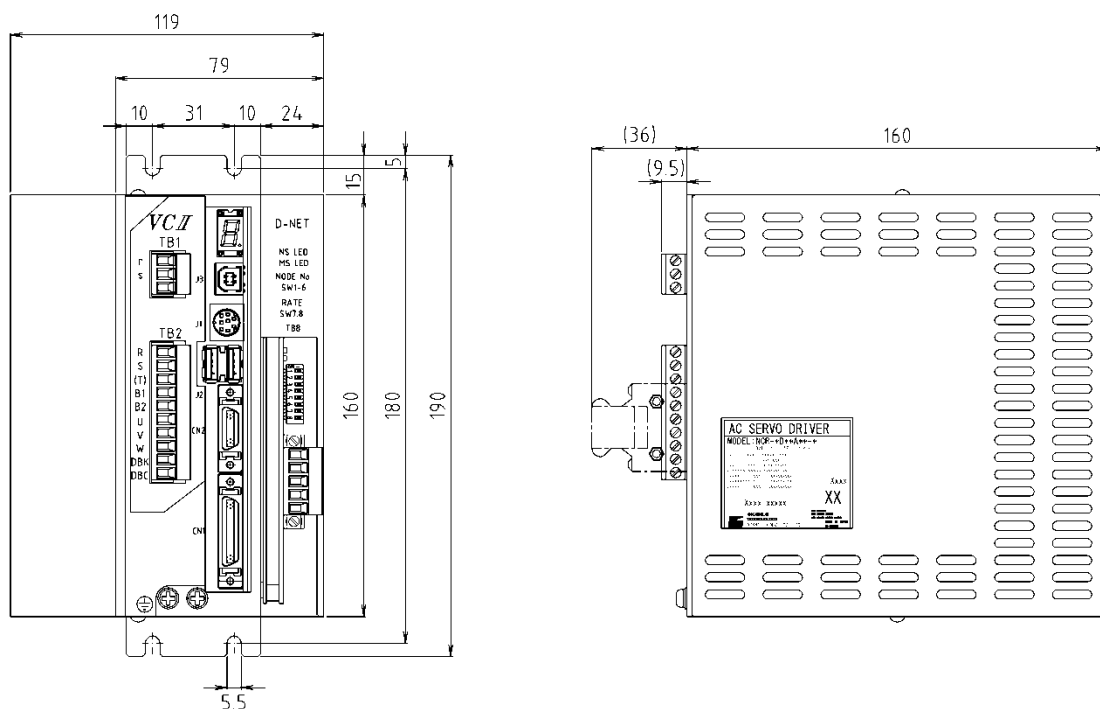


NCR-CD**A1A-201 DeviceNet オプション付き

NCR-CD**A2A-401 DeviceNet オプション付き



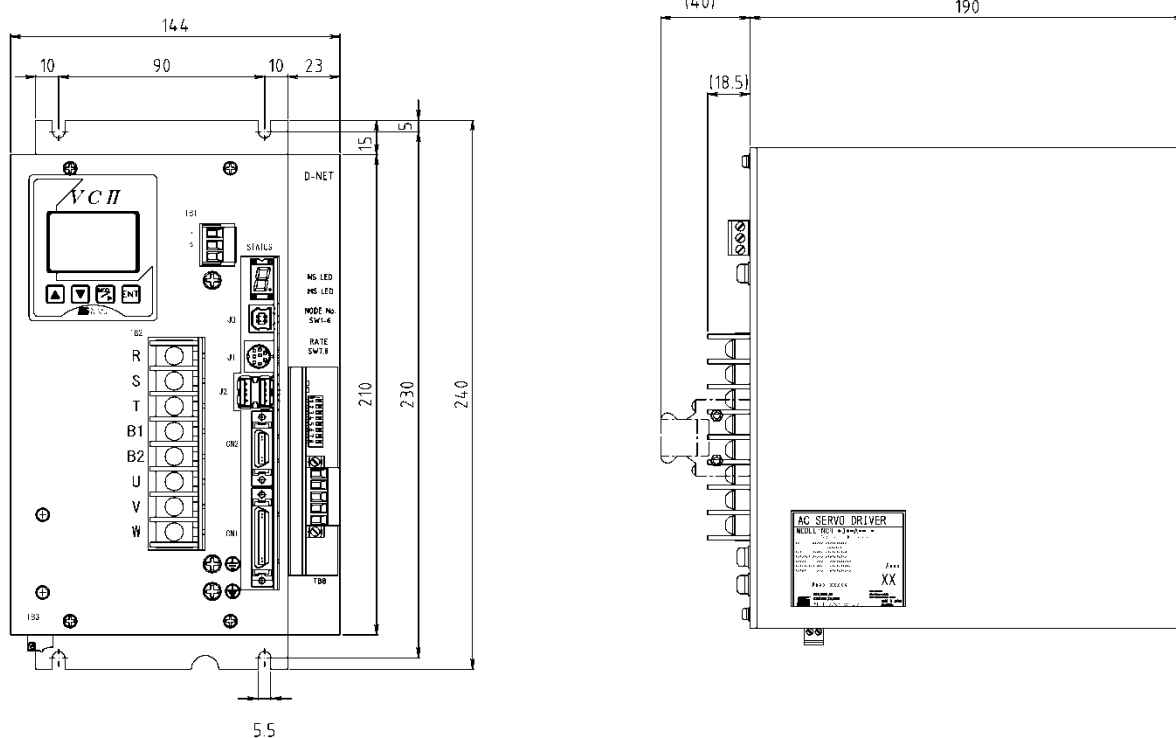
NCR-CD**A2A-801 DeviceNet オプション付き



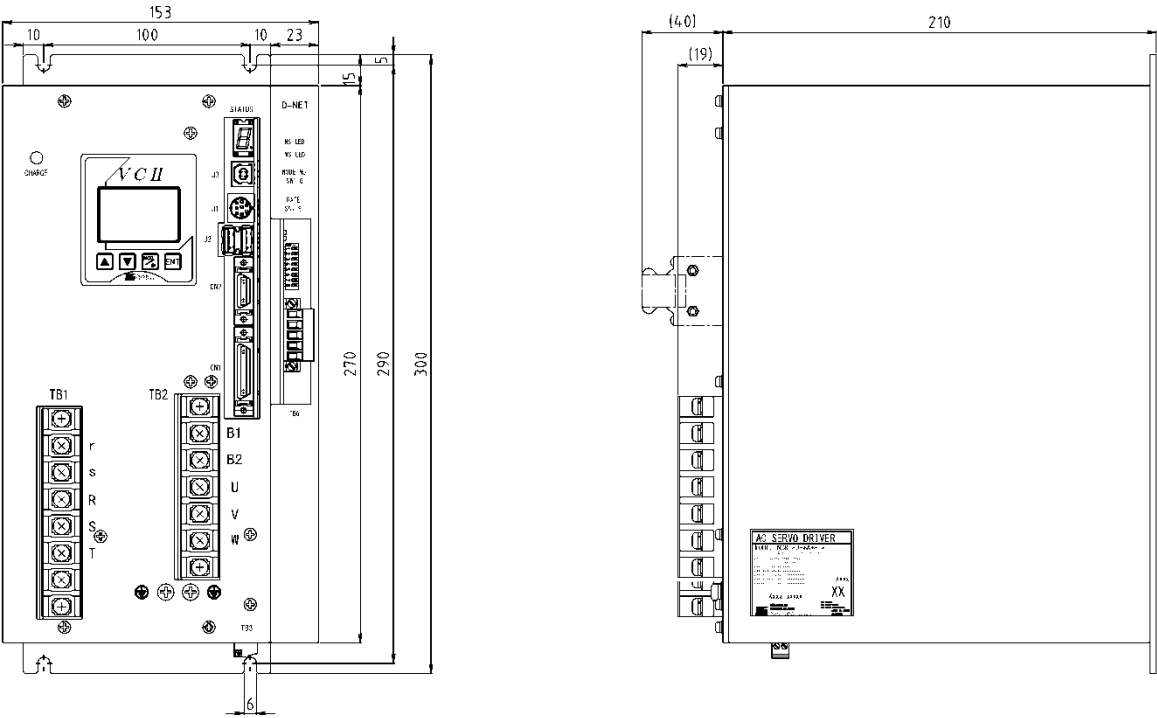
NCR-CD**A2A-152 (122) DeviceNet オプション付き

NCR-CD**A2A-222 DeviceNet オプション付き

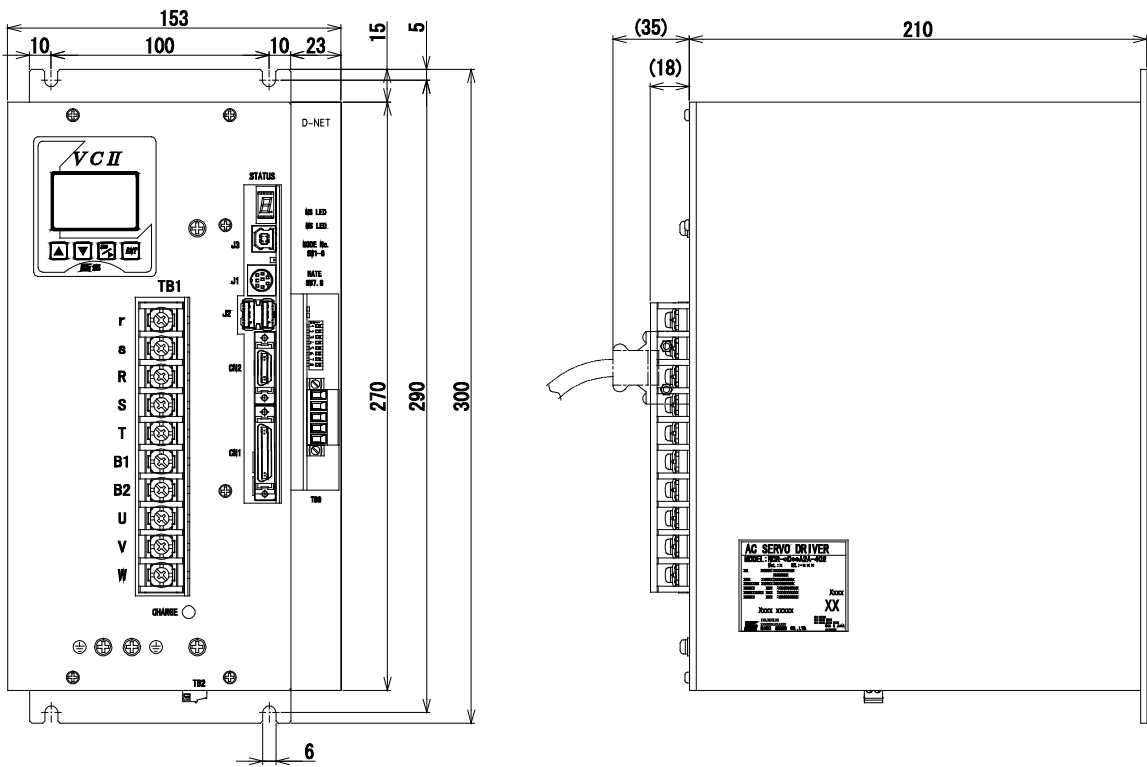
() は IM モータの型式です。



NCR-CD**A2A-402 DeviceNet オプション付き



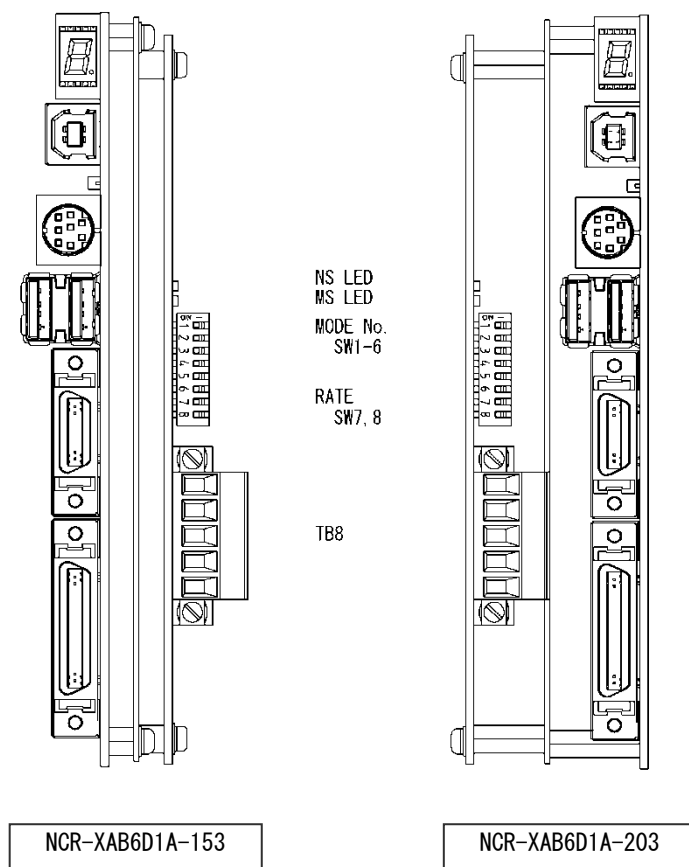
NCR-CD**A2B-402 DeviceNet オプション付き



その他装置

DeviceNet オプションを搭載しても、外形寸法は変わりません。

なお、NCR-XAB6D1A-153, NCR-XAB6D1A-203 を搭載した時の、コントロールボードとの位置関係は以下のようになります。本体装置の組み合わせは「1-2 型式」を参照してください。



NCR-XAB6D1A-153

コントロールボードの半田面と DeviceNet ボードの半田面と向き合って、搭載されます。

NCR-XAB6D1A-203

コントロールボードの実装面と DeviceNet ボードの実装面と向き合って、搭載されます。

3-7 VCⅡ-C1 入出力制御信号一覧

(1) 入出力表

① 入力表（マスタ装置←本装置）

バイト	ビット7	ビット6	ビット5	ビット4	ビット3	ビット2	ビット1	ビット0
0	トルク制限中 LIM	ブレーキ解除 BRK	粗一致 PRF	位置決め完了 PN	速度ゼロ SZ	サーボレディ RDY	ワーニング WNG	アラーム ALM
1	予約	予約	パルス列運転モード中 PMOD	自動運転モード中 AMOD	原点復帰運転モード中 HMOD	手動運転モード中 MMOD	自動運転レディ PRDY	プログラム終了 PEND
2	汎用出力 8 OUT8	汎用出力 7 OUT7	汎用出力 6 OUT6	汎用出力 5 OUT5	汎用出力 4 OUT4	汎用出力 3 OUT3	汎用出力 2 OUT2	汎用出力 1 OUT1
3	ソフトリミットスイッチ B SLSB	ソフトリミットスイッチ A SLSA	予約	予約	位置決め完了 B PNB	原点復帰完了 HCMP	予約	予約
4	M出力 80 M80	M出力 40 M40	M出力 20 M20	M出力 10 M10	M出力 08 M08	M出力 04 M04	M出力 02 M02	M出力 01 M01
5	予約	予約	予約	予約	予約	予約	M ストロープ MSTB	予約
6	予約							
7	予約							
8	予約						書き込み要求返信 WANS	読み出し要求返信 RANS
9	予約							
10	予約							
11	予約							
12	下位 読み出し要求 読み出しデータ（読み出し元は出力表のバイト 10～11 で指定）							
13								
14								
15	上位							
16	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 1（読み出し元はパラメータ P724 で指定）							
17								
18								
19	上位							
20	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 2（読み出し元はパラメータ P725 で指定）							
21								
22								
23	上位							
24	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 3（読み出し元はパラメータ P726 で指定）							
25								
26								
27	上位							
28	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 4（読み出し元はパラメータ P727 で指定）							
29								
30								
31	上位							
32	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 5（読み出し元はパラメータ P728 で指定）							
33								
34								
35	上位							
36	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 6（読み出し元はパラメータ P729 で指定）							
37								
38								
39	上位							

付録

② 出力表（マスタ装置→本装置）

バイト	ビット7	ビット6	ビット5	ビット4	ビット3	ビット2	ビット1	ビット0
0	逆方向 オーバー トラベル ROT	正方向 オーバー トラベル FOT	偏差クリア CLR	ゲイン選択 GSEL	予約	サーボオン SON	非常停止 EMG	リセット RST
1	強制 ブレーキ ON BRON	指令パルス 入力禁止 CIH	トルク制限 TL	モード選択2 MD2	モード選択1 MD1	指令方向 選択 SSD	予約	予約
2	予約					ゲイン選択 2 GSEL2	予約	比例制御 PC
3	アドレス 指定 8 PS8	アドレス 指定 7 PS7	アドレス 指定 6 PS6	アドレス 指定 5 PS5	アドレス 指定 4 PS4	アドレス 指定 3 PS3	アドレス 指定 2 PS2	アドレス 指定 1 PS1
4	外部自動 スタート禁止 EPIH	プログラム キャンセル PCAN	ブロック 停止 BSTP	M完了 MFIN	寸動速度 選択 JOSP	負方向 寸動 RJOG	正方向 寸動 FJOG	自動 スタート PST
5	予約	予約	外部トリガ ※1 TRG	一旦 停止 HLD	速度オーバ ーライド 4 OR4	速度オーバ ーライド 3 OR3	速度オーバ ーライド 2 OR2	速度オーバ ーライド 1 OR1
6	予約							
7	予約							
8	予約						書き込み 要求 WREQ	読み出し 要求 RREQ
9	予約							
10	下位 書き込み要求／読み出し要求 データ番号							
11	上位							
12	下位 書き込み要求 書き込みデータ（書き込み先は出力表のバイト 10～11 で指定）							
13								
14								
15	上位							
16	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 1（書き込み先はパラメータ P720 で指定）							
17								
18								
19	上位							
20	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 2（書き込み先はパラメータ P721 で指定）							
21								
22								
23	上位							
24	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 3（書き込み先はパラメータ P722 で指定）							
25								
26								
27	上位							
28	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 4（書き込み先はパラメータ P723 で指定）							
29								
30								
31	上位							
32	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 5（書き込み先はパラメータ P530 で指定）							
33								
34								
35	上位							
36	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 6（書き込み先はパラメータ P531 で指定）							
37								
38								
39	上位							

※1：外部トリガ（TRG）信号は、[連続制御コマンド実行時]，[外部トリガ位置決め動作で、「P411：外部トリガレベル選択」にて「TRG. LEVEL」設定時に自動起動時及び一旦停止・ブロック停止の再起動時]に有効です。

(2) オムロン社製シーケンス制御装置でのリモート I/O 表

オムロン社製の DeviceNet 対応シーケンス制御装置と接続した場合のシーケンス制御装置側から本装置をみた時のリモート I/O 表です。

①入力表 (マスタ装置 ← 本装置)

Bit CH	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
0	予約	予約	パルス列 運転 モード中 PMOD	自動運 転モード 中 AMOD	原点復 帰運転 モード中 HMOD	手動運 転モード 中 MMOD	自動運 転レディ PRDY	プログラム 終了 PEND	トルク 制限中 LIM	ブレー キ解除 BRK	粗一致 PRF	位置決 め完了 PN	速度 ゼロ SZ	サーボ レディ RDY	ワーニ ング WNG	アラーム ALM
1	ソフトリミ ットスイ ッチ B SLSB	ソフトリミ ットスイ ッチ A SLSA	予約	予約	位置決 め完了 B PNB	原点復 帰完了 HCMP	予約	予約	汎用 出力 8 OUT8	汎用 出力 7 OUT7	汎用 出力 6 OUT6	汎用 出力 5 OUT5	汎用 出力 4 OUT4	汎用 出力 3 OUT3	汎用 出力 2 OUT2	汎用 出力 1 OUT1
2	予約	予約	予約	予約	予約	予約	M スト ロープ MSTB	予約	M 出力 80 M80	M 出力 40 M40	M 出力 20 M20	M 出力 10 M10	M 出力 08 M08	M 出力 04 M04	M 出力 02 M02	M 出力 01 M01
3	予約															
4	予約														書き込み 要求返 信 WANS	読み出し 要求返 信 RANS
5	予約															
6	下位 読み出し要求 読み出しデータ (読み出し元は本出力表の CH5 で指定)															
7	上位															
8	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 1 (読み出し元はパラメータ P724 で指定)															
9	上位															
10	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 2 (読み出し元はパラメータ P725 で指定)															
11	上位															
12	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 3 (読み出し元はパラメータ P726 で指定)															
13	上位															
14	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 4 (読み出し元はパラメータ P727 で指定)															
15	上位															
16	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 5 (読み出し元はパラメータ P728 で指定)															
17	上位															
18	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 6 (読み出し元はパラメータ P729 で指定)															
19	上位															

付録

②出力表（マスタ装置 → 本装置）

Bit CH	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
0	強制 ブレーキ ON BRON	指令ハ ル入力禁 止 CIH	トルク 制限 TL	モード 選択 2 MD2	モード 選択 1 MD1	指 令 方 向選択 SSD	予約	予約	逆方向 オーバート ラベル ROT	正方向 オーバート ラベル FOT	偏差クリ ア CLR	ゲイン 選択 GSEL	予約	サーボ ON SON	非常 停止 EMG	リセット RST
1	アドレス 指定 8 PS8	アドレス 指定 7 PS7	アドレス 指定 6 PS6	アドレス 指定 5 PS5	アドレス 指定 4 PS4	アドレス 指定 3 PS3	アドレス 指定 2 PS2	アドレス 指定 1 PS1	予約	予約	予約	予約	予約	ゲイン 選択 2 GSEL2	予約	比例 制御 PC
2	予約	予約	外部 トリガ ※1 TRG	一旦 停止 HLD	速度 オーバート ライト 4 OR4	速度 オーバート ライト 3 OR3	速度 オーバート ライト 2 OR2	速度 オーバート ライト 1 OR1	外 部 自 動スタート 禁止 EPIH	プログラ ム キャンセル PCAN	ブロック 停止 BSTP	M完了 MFIN	寸 動 速 度選択 JOSP	負 方 向 寸動 RJOG	正 方 向 寸動 FJOG	自動 スタート PST
3	予約															
4	予約														書き込み 要求 WREQ	読み出し 要求 RREQ
5	書き込み要求／読み出し要求 データ番号															
6	下位 書き込み要求 書き込みデータ（書き込み先は本出力表の CH5 で指定）															
7	上位															
8	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 1（書き込み先はパラメータ P720 で指定）															
9	上位															
10	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 2（書き込み先はパラメータ P721 で指定）															
11	上位															
12	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 3（書き込み先はパラメータ P722 で指定）															
13	上位															
14	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 4（書き込み先はパラメータ P723 で指定）															
15	上位															
16	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 5（書き込み先はパラメータ P530 で指定）															
17	上位															
18	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 6（書き込み先はパラメータ P531 で指定）															
19	上位															

※1：外部トリガ（TRG）信号は、[連続制御コマンド実行時]，[外部トリガ位置決め動作で、「P411：外部トリガレベル選択」にて「TRG. LEVEL」設定時に自動起動時及び一旦停止・ブロック停止の再起動時]に有効です。

(3) DeviceNet 入出力制御信号制御の可／不可一覧

DeviceNet の I/O データフォーマットで入出力制御信号の制御が可／不可一覧

出力制御信号			入力制御信号		
信号名称	記 号	可／不可	信号名称	記 号	可／不可
リセット	RST	可	アラーム	ALM	可
非常停止	EMG		ワーニング	WNG	
サーボオン	SON		サーボレディ	RDY	
ゲイン選択	GSEL		速度ゼロ	SZ	
偏差クリア	CLR		位置決め完了	PN	
正方向オーバートラベル	FOT		粗一致	PRF	
逆方向オーバートラベル	ROT		ブレーキ解除	BRK	
指令方向選択	SSD		トルク制限中	LIM	
モード選択 1	MD1		プログラム終了	PEND	
モード選択 2	MD2		自動運転レディ	PRDY	
トルク制限	TL		手動運転モード中	MMOD	
指令パルス入力禁止	CIH		原点復帰運転モード中	HMOD	
強制ブレーキ ON	BRON		自動運転モード中	AMOD	
比例制御	PC		パルス列運転モード中	PMOD	
ゲイン選択 2	GSEL2		汎用出力 1	OUT1	
アドレス指定 1	PS1		汎用出力 2	OUT2	
アドレス指定 2	PS2		汎用出力 3	OUT3	
アドレス指定 3	PS3		汎用出力 4	OUT4	
アドレス指定 4	PS4		汎用出力 5	OUT5	
アドレス指定 5	PS5		汎用出力 6	OUT6	
アドレス指定 6	PS6		汎用出力 7	OUT7	
アドレス指定 7	PS7		汎用出力 8	OUT8	
アドレス指定 8	PS8		原点復帰完了	HCMP	
自動スタート	PST		位置決め完了 B	PNB	
正方向寸動	FJOG		ソフトリミットスイッチ A	SLSA	
逆方向寸動	RJOG		ソフトリミットスイッチ B	SLSB	
寸動速度選択	JOSP		M 出力 01	M01	
M 完了	MFIN		M 出力 02	M02	
ブロック停止	BSTP		M 出力 04	M04	
プログラムキャンセル	PCAN		M 出力 08	M08	
外部自動スタート禁止	EPIH		M 出力 10	M10	
速度オーバーライド 1	OR1		M 出力 20	M20	
速度オーバーライド 2	OR2		M 出力 40	M40	
速度オーバーライド 3	OR3		M 出力 80	M80	
速度オーバーライド 4	OR4		M ストロープ	MSTB	
一旦停止	HLD	不可			不可
外部トリガ ※1	TRG				
原点減速	ZLS		エンコーダパルス出力	EA, EB, EM	
パルス列入力	RC, FC		アナログモニタ	MON1, MON2	
トルク制限指令	TL+/-				
速度指令	INH				
トルク指令	TQH				

※1：外部トリガ（TRG）信号は、[連続制御コマンド実行時]，[外部トリガ位置決め動作で、「P411：外部トリガレベル選択」にて「TRG.LEVEL」設定時に自動起動時及び一旦停止・ブロック停止の再起動時]に有効です。

3-8 VCⅡ－C6 入出力制御信号一覧

(1) 入出力表

① 入力表 (マスタ装置←本装置)

バイト	ビット7	ビット6	ビット5	ビット4	ビット3	ビット2	ビット1	ビット0
0	トルク制限中 LIM	ブレーキ解除 BRK	粗一致 PRF	位置決め完了 PN	速度ゼロ SZ	サーボレディ RDY	ワーニング WNG	アラーム ALM
1	予約	予約	サーボロック モード中 PMOD	自動運転 モード中 AMOD	原点復帰 運転モード中 HMOD	手動運転 モード中 MMOD	自動運転 レディ PRDY	プログラム 終了 PEND
2	汎用出力 8 OUT8	汎用出力 7 OUT7	汎用出力 6 OUT6	汎用出力 5 OUT5	汎用出力 4 OUT4	汎用出力 3 OUT3	汎用出力 2 OUT2	汎用出力 1 OUT1
3	ソフトリミット スイッチ B SLSB	ソフトリミット スイッチ A SLSA	予約	予約	位置決め 完了 B PNB	原点復帰 完了 HCMP	自由曲線 実施中 FC	電子クラッチ 停止中 FCRP
4	M 出力 80 M80	M 出力 40 M40	M 出力 20 M20	M 出力 10 M10	M 出力 08 M08	M 出力 04 M04	M 出力 02 M02	M 出力 01 M01
5	予約	予約	予約	予約	予約	予約	M ストロープ MSTB	マスタ速度 ゼロ MSZ
6	予約							
7	予約							
8	予約						書き込み 要求返信 WANS	読み出し 要求返信 RANS
9	予約							
10	予約							
11	予約							
12	下位 読み出し要求 読み出しデータ (読み出し元は出力表のバイト 10~11 で指定)							
13								
14								
15								
16	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 1 (読み出し元はパラメータ P724 で指定)							
17								
18								
19								
20	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 2 (読み出し元はパラメータ P725 で指定)							
21								
22								
23								
24	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 3 (読み出し元はパラメータ P726 で指定)							
25								
26								
27								
28	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 4 (読み出し元はパラメータ P727 で指定)							
29								
30								
31								
32	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 5 (読み出し元はパラメータ P728 で指定)							
33								
34								
35								
36	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 6 (読み出し元はパラメータ P729 で指定)							
37								
38								
39								

② 出力表（マスタ装置→本装置）

バイト	ビット7	ビット6	ビット5	ビット4	ビット3	ビット2	ビット1	ビット0
0	逆方向 オーバー トラベル ROT	正方向 オーバー トラベル FOT	偏差クリア CLR	ゲイン選択 GSEL	予約	サーボオン SON	非常停止 EMG	リセット RST
1	強制 ブレーキ ON BRON	指令パルス 入力禁止 CIH	トルク 制限 TL	モード選択2 MD2	モード選択1 MD1	予約	予約	予約
2	予約					ゲイン選択 2 GSEL2	予約	比例制御 PC
3	アドレス 指定 8 PS8	アドレス 指定 7 PS7	アドレス 指定 6 PS6	アドレス 指定 5 PS5	アドレス 指定 4 PS4	アドレス 指定 3 PS3	アドレス 指定 2 PS2	アドレス 指定 1 PS1
4	外部自動 スタート禁止 EPIH	プログラム キャンセル PCAN	ブロック 停止 BSTP	M完了 MFIN	寸動速度 選択 JOSP	負方向 寸動 RJOG	正方向 寸動 FJOG	自動 スタート PST
5	予約	予約	外部トリガ ※1 TRG	一旦 停止 HLD	速度オーバ ーライド 4 OR4	速度オーバ ーライド 3 OR3	速度オーバ ーライド 2 OR2	速度オーバ ーライド 1 OR1
6	予約	予約	予約	予約	予約	予約	予約	内部マスタ 速度選択 MSSP
7	パターン 選択 3 D28	パターン 選択 2 D24	パターン 選択 1 D22	サイクル 停止 D21	マスタ軸 選択 D18	電子 クラッチ D14	位相遅れ D12	位相進み D11
8	予約						書き込み 要求 WREQ	読み出し 要求 RREQ
9	予約							
10	下位 書き込み要求／読み出し要求 データ番号							
11	上位							
12	下位 書き込み要求 書き込みデータ（書き込み先は出力表のバイト 10～11 で指定）							
13								
14								
15	上位							
16	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 1（書き込み先はパラメータ P720 で指定）							
17								
18								
19	上位							
20	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 2（書き込み先はパラメータ P721 で指定）							
21								
22								
23	上位							
24	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 3（書き込み先はパラメータ P722 で指定）							
25								
26								
27	上位							
28	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 4							
29	（書き込み先は I × 68（自由曲線運動及び基準位置復帰時の動作パターンデータ））							
30								
31	上位							

付録

バイト	ビット7	ビット6	ビット5	ビット4	ビット3	ビット2	ビット1	ビット0
32	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 5（書き込み先はパラメータ P530 で指定）							
33								
34								
35								
36	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 6（書き込み先はパラメータ P531 で指定）							
37								
38								
39								

※1：外部トリガ（TRG）信号は、[自由曲線運転コマンド実行時の同期開始調整機能]，[外部トリガ位置決め動作で、「P411：外部トリガレベル選択」にて「TRG. LEVEL」設定時に自動起動時及び一旦停止・ブロック停止の再起動時]に有効です。

(2) オムロン社製シーケンス制御装置でのリモート I/O 表

オムロン社製の DeviceNet 対応シーケンス制御装置と接続した場合のシーケンス制御装置側から本装置をみた時のリモート I/O 表です。

①入力表（マスタ装置 ← 本装置）

Bit CH	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
0	予約	予約	サーボロック モード中 PMOD	自動 モード中 AMOD	原点復 帰モード 中 HMOD	手動 モード中 MMOD	自動運 転レディ PRDY	プログラム 終了 PEND	トルク 制限中 LIM	ブレーキ 解除 BRK	粗一致 PRF	位置決 め完了 PN	速度 ゼロ SZ	サーボ レディ RDY	ワーニ ング WNG	アラーム ALM
1	ソフトリミ ットスイッチ B SLSB	ソフトリミ ットスイッチ A SLSA	予約	予約	位置決 め完了 B PNB	原点復 帰完了 HCMP	自由曲 線実施 中 FC	電子ク ラッチ 停止中 FCRP	汎用 出力 8 OUT8	汎用 出力 7 OUT7	汎用 出力 6 OUT6	汎用 出力 5 OUT5	汎用 出力 4 OUT4	汎用 出力 3 OUT3	汎用 出力 2 OUT2	汎用 出力 1 OUT1
2	予約	予約	予約	予約	予約	予約	M ストロブ MSTB	マスタ速 度ゼロ MSZ	M 出力 80 M80	M 出力 40 M40	M 出力 20 M20	M 出力 10 M10	M 出力 08 M08	M 出力 04 M04	M 出力 02 M02	M 出力 01 M01
3	予約															
4	予約														書き込み 要求返 信 WANS	読み出し 要求返 信 RANS
5	予約															
6	下位 読み出し要求 読み出しデータ（読み出し元は本出力表の CH5 で指定）															
7	上位															
8	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 1（読み出し元はパラメータ P724 で指定）															
9	上位															
10	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 2（読み出し元はパラメータ P725 で指定）															
11	上位															
12	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 3（読み出し元はパラメータ P726 で指定）															
13	上位															
14	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 4（読み出し元はパラメータ P727 で指定）															
15	上位															
16	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 5（読み出し元はパラメータ P728 で指定）															
17	上位															
18	下位 常時リフレッシュ読み出しデータ 6（読み出し元はパラメータ P729 で指定）															
19	上位															

付録

②出力表（マスタ装置 → 本装置）

Bit CH	15	14	13	12	11	10	9	8	7	6	5	4	3	2	1	0
0	強制 ブレーキ ON BRON	指令パル ス入力 禁止 CIH	トルク 制限 TL	モード 選択 2 MD2	モード 選択 1 MD1	予約	予約	予約	逆方向 オーバ- トラベル ROT	正方向 オーバ- トラベル FOT	偏差 クリア CLR	ゲイン 選択 GSEL	予約	サーボ オン SON	非常 停止 EMG	リセット RST
1	アドレス 指定 PS8	アドレス 指定 PS7	アドレス 指定 PS6	アドレス 指定 PS5	アドレス 指定 PS4	アドレス 指定 PS3	アドレス 指定 PS2	アドレス 指定 PS1	予約	予約	予約	予約	予約	ゲイン 選択 2 GSEL2	予約	比例 制御 PC
2	予約	予約	外部 トリガ ※1 TRG	一旦 停止 HLD	速度 オーバ-ライ ド 4 OR4	速度 オーバ-ライ ド 3 OR3	速度 オーバ-ライ ド 2 OR2	速度 オーバ-ライ ド 1 OR1	外部自 動スター ト禁止 EPIH	プログラ ム キャンセ ル PCAN	ブロック 停止 BSTP	M完了 MFIN	寸動速 度選択 JOSP	負方向 寸動 RJOG	正方向 寸動 FJOG	自動 スタート PST
3	パターン 選択 3 D28	パターン 選択 2 D24	パターン 選択 1 D22	サイクル 停止 D21	マスタ 軸選択 D18	電子 クラッチ D14	位相 遅れ D12	位相 進み D11	予約	予約	予約	予約	予約	予約	予約	内部 マスタ速度 選択 MSSP
4	予約														書き込 み要求 WREQ	読み出し 要求 RREQ
5	書き込み要求／読み出し要求 データ番号															
6	下位 書き込み要求 書き込みデータ（書き込み先は本出力表の CH5 で指定）															
7	上位															
8	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 1（書き込み先はパラメータ P720 で指定）															
9	上位															
10	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 2（書き込み先はパラメータ P721 で指定）															
11	上位															
12	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 3（書き込み先はパラメータ P722 で指定）															
13	上位															
14	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 4（書き込み先は I X 68(自由曲線運動及び基準位置復帰時の動作パターンデータ)）															
15	上位															
16	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 5（書き込み先はパラメータ P530 で指定）															
17	上位															
18	下位 常時リフレッシュ書き込みデータ 6（書き込み先はパラメータ P531 で指定）															
19	上位															

※1: 外部トリガ(TRG)信号は、[自由曲線運転コマンド実行時の同期開始調整機能]、[外部トリガ位置決め動作で、「P411: 外部トリガレベル選択」にて「TRG. LEVEL」設定時に自動起動時及び一旦停止・ブロック停止の再起動時]に有効です。

(3) DeviceNet 入出力制御信号制御の可／不可一覧

DeviceNet の I/O データフォーマットで入出力制御信号の制御が可／不可一覧

出力制御信号			入力制御信号		
信号名称	記 号	可／不可	信号名称	記 号	可／不可
リセット	RST	可	アラーム	ALM	可
非常停止	EMG		ワーニング	WNG	
サーボオン	SON		サーボレディ	RDY	
ゲイン選択	GSEL		速度ゼロ	SZ	
偏差クリア	CLR		位置決め完了	PN	
正方向オーバートラベル	FOT		粗一致	PRF	
逆方向オーバートラベル	ROT		ブレーキ解除	BRK	
モード選択 1	MD1		トルク制限中	LIM	
モード選択 2	MD2		プログラム終了	PEND	
トルク制限	TL		自動運転レディ	PRDY	
指令パルス入力禁止	CIH		手動モード中	MMOD	
強制ブレーキ ON	BRON		原点復帰モード中	HMOD	
比例制御	PC		自動モード中	AMOD	
ゲイン選択 2	GSEL2		パルス列モード中	PMOD	
アドレス指定 1	PS1		汎用出力 1	OUT1	
アドレス指定 2	PS2		汎用出力 2	OUT2	
アドレス指定 3	PS3		汎用出力 3	OUT3	
アドレス指定 4	PS4		汎用出力 4	OUT4	
アドレス指定 5	PS5		汎用出力 5	OUT5	
アドレス指定 6	PS6		汎用出力 6	OUT6	
アドレス指定 7	PS7		汎用出力 7	OUT7	
アドレス指定 8	PS8		汎用出力 8	OUT8	
自動スタート	PST		電子クラッチ停止中	FCRP	
正方向寸動	FJOG		自由曲線実施中	FC	
逆方向寸動	RJOG		位置決め完了 B	PNB	
寸動速度選択	JOSP		原点復帰完了	HCMP	
M 完了	MFIN		ソフトリミットスイッチ A	SLSA	
ブロック停止	BSTP		ソフトリミットスイッチ B	SLSB	
プログラムキャンセル	PCAN		M 出力 01	M01	
外部自動スタート禁止	EPIH		M 出力 02	M02	
速度オーバーライド 1	OR1		M 出力 04	M04	
速度オーバーライド 2	OR2		M 出力 08	M08	
速度オーバーライド 3	OR3		M 出力 10	M10	
速度オーバーライド 4	OR4		M 出力 20	M20	
一旦停止	HLD		M 出力 40	M40	
外部トリガ ※1	TRG		M 出力 80	M80	
内部マスタ速度選択	MSSP		M ストロープ	MSTB	
位相進み	D11		マスタ速度ゼロ	MSZ	
位相遅れ	D12				
電子クラッチ	D14				
マスタ軸選択	D18				
サイクル停止	D21				
パターン選択 1	D22				
パターン選択 2	D24				
パターン選択 3	D28				
原点減速	ZLS	不可	エンコーダパルス出力	EA, EB, EM	不可
マスタ軸パルス列指令	RC, FC		アナログモニタ	MON1, MON2	
トルク制限指令	TL+/-				

※1：外部トリガ（TRG）信号は、[自由曲線運転コマンド実行時の同期開始調整機能]，[外部トリガ位置決め動作で、「P411：外部トリガレベル選択」にて「TRG.LEVEL」設定時に自動起動時及び一旦停止・ブロック停止の再起動時]に有効です。

3-9 EDSファイル

EDSとはElectronic Data Sheet の略で、設定情報を格納しているファイルです。コンフィグレータ（設定）ツールは、このEDSファイルを読み込み、製品の情報や設定可能アトリビュート情報等を認識します。

EDSファイルは、入出力情報の設定により、下記となります。

1) 初期状態でご使用になる場合

取扱説明書 CD-ROM に添付しています、“Nikki_VC2_1.eds” をご使用下さい。

本状態は、下記EDSファイルに関するパラメータに於いて、「P530 及び P531」のみ「21000 以上」です。

2) 全データを有効としてご使用になる場合

取扱説明書 CD-ROM に添付しています、“Nikki_VC2_2.eds” をご使用下さい。

本状態は、下記EDSファイルに関するパラメータが全て「21000 未満」です。

3) 上記以外でご使用の場合

弊社営業へ使用するEDSファイルに関するパラメータをご連絡頂き、必要なEDSファイルを入手して下さい。

本状態は、下記EDSファイルに関するパラメータにて上記1) 及び2) 以外です。

注意)

VCⅡ装置では、パラメータにより使用する入出力情報サイズを可変に出来ます。

下記、パラメータに於いて、「21000」以上 を設定した場合、そのパラメータに対応した以降の機能を無効とすると同時に I/O データフォーマット入／出力の割付を無くします。

この為、「21000」 以上 の設定が、「初期状態と同じ」又は「全データが有効（21000 未満の設定）」以外の場合、別EDSファイルが必要となります。

この場合、弊社営業へ使用するパラメータをご連絡頂、対応するEDSファイルを入手して下さい。

EDSファイルに関するパラメータ

パラメータ番号	名称	初期状態	全データが有効
P720	リモート書き込みデータ 1	13700 (21000 未満／有効)	21000 未満 (有効)
P721	リモート書き込みデータ 2	13702 (21000 未満／有効)	21000 未満 (有効)
P722	リモート書き込みデータ 3	13704 (21000 未満／有効)	21000 未満 (有効)
P723	リモート書き込みデータ 4	13706 (21000 未満／有効)	21000 未満 (有効)
P530	リモート書き込みデータ 5	21000 (21000 以上／無効)	21000 未満 (有効)
P531	リモート書き込みデータ 6	21000 (21000 以上／無効)	21000 未満 (有効)
P724	リモート読み込みデータ 1	13708 (21000 未満／有効)	21000 未満 (有効)
P725	リモート読み込みデータ 2	13710 (21000 未満／有効)	21000 未満 (有効)
P726	リモート読み込みデータ 3	13712 (21000 未満／有効)	21000 未満 (有効)
P727	リモート読み込みデータ 4	13714 (21000 未満／有効)	21000 未満 (有効)
P728	リモート読み込みデータ 5	09302 (21000 未満／有効)	21000 未満 (有効)
P729	リモート読み込みデータ 6	09100 (21000 未満／有効)	21000 未満 (有効)
使用EDSファイル		Nikki_VC2_1. eds	Nikki_VC2_2. eds